目 次

第1章	ディジタル・タイマ	1
1.1	概 要	1
1.2	概略のフローチャート	1
1.3	詳細なフローチャート	2
1.4	コーディング例	4
1.5	プログラミングおよび実行方法	5
1.6	タイマ・サブルーチンの時定数の調整	6
第2章	電子サイレン	9
2.1	概 要	9
2.2	概略のフローチャート	9
2.3	詳細なフローチャート	10
2.4	コーディング例	12
2.5	オーディオ・アンプの接続方法	13
2.6	プログラミングおよび実行方法	13
2.7	周波数帯域の変更	14
第3章	プログラマブル・メトロノーム	15
3.1	概 要	15
3.2	概略のフローチャート	15
3.3	詳細なフローチャート	15
3.4	コーディング例	18
3.5	プログラミングおよび実行方法	19
第4章	電子オルガン	21
4.1	概 要	21
4.2	フローチャート	21
4.3	コーディング例	26
4.4	プログラミングおよび実行方法	28
4.5	キーボードと音階との対応	29
第5章	音楽の自動演奏プログラム	31
5.1	概 要	31
5.2	概略のフローチャート	31
5.3	詳細なフローチャート	32
5.4	コーディング例	34
5 5	楽謙データの作成	35

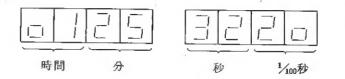
第6章	無限音階プログラム	39
6.1	概 要	39
6.2	概略のフローチャート	40
6.3	詳細なフローチャート	42
6.4	コーディング例	50
6.5	オーディオ・アンプの接続方法	52
6.6	プログラミングおよび実行方法	52

第1章 ディジタル・タイマ

1.1 概 要

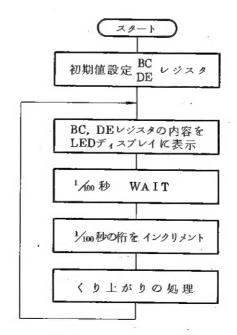
TK-80 のLEDディスプレイを利用して、ディジタル・タイマを構成するプロクラム例を示します。

LEDディスプレイに表示されるデータは次の様になります。



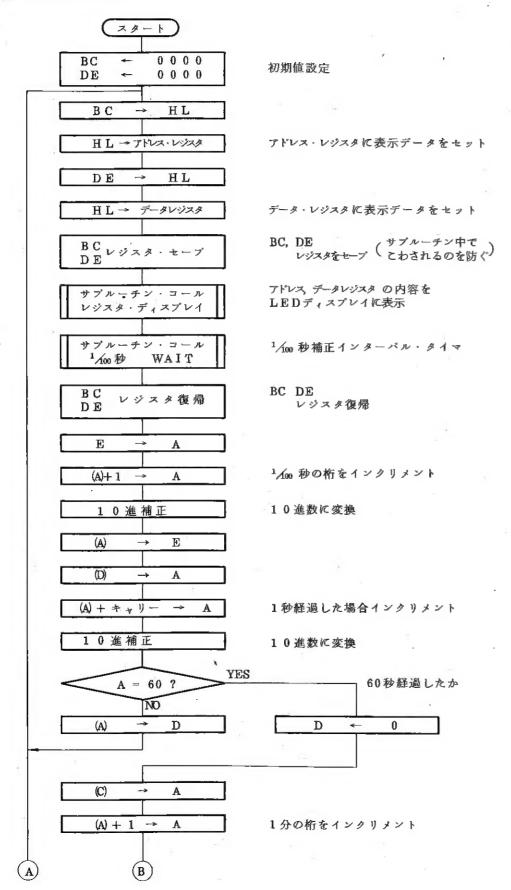
とのプログラムは、各単位からの繰り上がりを処理するメイン・ルーチンと最小単位である 1/100 秒をカウントするタイマ・サブルーチンから構成されています。 LEDディスプレイへの表示は、モニタ・プログラム内のサブルーチンにより行われます。 (モニタ・プログラムのサブルーチンについては TK-80 ユーザース・マニアルに記載されています。)

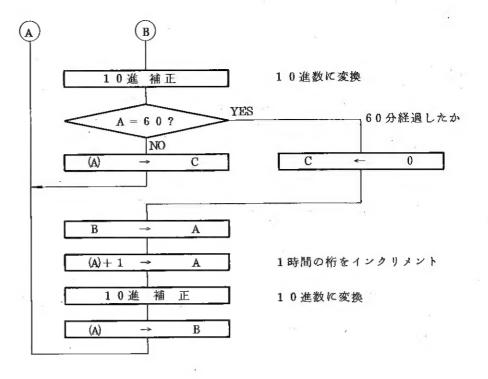
1.2 概略のフローチャート



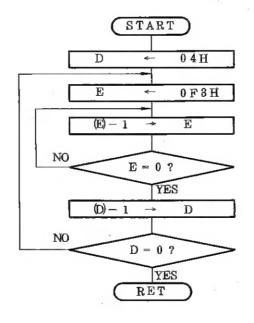
1.3 詳細なフローチャート

(1) メイン・ルーチン





(2) 1/100 秒インターバルのための補正ルーチン



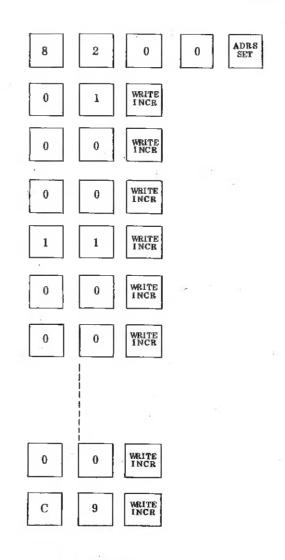
このサブルーチンは、1/100秒をカウント アップする際のインターバルをほぼ1/100 秒に補正するためのものでD. Eレジス タにセットされる値により、このタイマ ーの時定数を変えることができます。

ライン	アドレス	レーベル	=	ニック	オブジ	ェクトコ	- F
0 0	8200	START	LXI	B, 0	0 1	0 0	0 0
0 1	0 3		LXI	D, 0	11	0 0	0 0
0 2	0 6	COUNT:	PUSH	В	C 5		-
03	07		POP	H	E 1		
0 4	8.0		SHLD	83EEH	22	EE	83
0 5	0 B		PUSH	D	D5	,	
0 6	0 C		POP	H	E1		
07	0 D		SHLD	83ECH	22	EC	88
0 8	10		PUSH	В	C 5		
0 9	11		PUSH	D	D5		
10 .	12		CALL	RGDSP	CD	A 1	0 1
1 1	15			WAIT	CD	45	8 2
1 2	18		POP	D	D1		
13	19		POP	В	C 1		
14	1 A		MOV	A, E	7 B		
15	1 B		ADI	1	C 6	0 1	
1 6	1 D		DAA		27 .		
17	1 E		MOV	E, A	5 F		
18 -	1 F		MOV	A, D	7 A		
19	20		ACI	0	CE	0 0	
20	22		DAA		27		
21	23		CPI	60H	FE	60	
22	2 5		JΖ	A 1	CA	2 C	8 2
23	28		MOV	D, A	5 7		
24	29		JMP	COUNT	C 3	0 6	8 2
2 5	2 C	A1 :	MVI	D, 0	1 6	0 0	
26	2 E		MOV	A, C	79		
27	2 F		ADI	1	C 6.	0 1	
28	3 1		DAA		27		
29	3 2		CPl	6 0 H	FE	6 0	
3 0	3 4		JZ	A 2	CA	3 B	8 2
3 1	3 7		MOV	C, A	4 F		
3 2	3 8		JMP	COUNT	C 3	0 6	8 2
3 3	3 B	A 2 :	MV I	C, 0	0 E	0 0	
3 4	3 D		MOV	A, B	78		
3 5	3 E		AD I	1 .	C 6	0 1	
3 6	4 0		DAA		27		
3 7	41		MOV	B, A	47		
38	4 2		JMP	COUNT	C 3	0 6	8 2
3 9	4 5	WAIT:	MVI	D, 04H	16	0 4	
4 0	47		MVI	E, 0F3H	1 E	F3	
4 1	49		DCR	E	1 D		-
4 2	4 A	-	JNZ	\$-1	C 2	4 9	8 2
4 3	4 D		DCR	D .	15		
4 4	4 E		JNZ	\$-5	C 2	47	8 2
4 5	5 1		NOP		0 0		

46	5 2	NOP	0 0	1
47	5 3	NOP	0 0	
4 8	5 4	NOP	0 0	,,
49	5 5	NOP	0.0	
5 0	5 6	NOP	0 0	
5 1	5 7	NOP	0 0	
5 2	58	RET	C 9	3
		•		- 1

1.5 プログラミングおよび実行方法

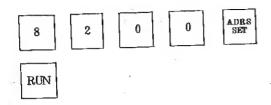
1.4に書かれているオブジェクトコードを所定の番地のメモリに書き込んで行きます。



データを書き込む際に、アドレス・ディスプレイに表示されるアドレスと比較しながらまちがいの ないように入力して下さい。

プロクラムが終了したら READ DECR キーによりメモリの内容を読み出し、まちがいがあった場合はそのつど訂正して下さい。

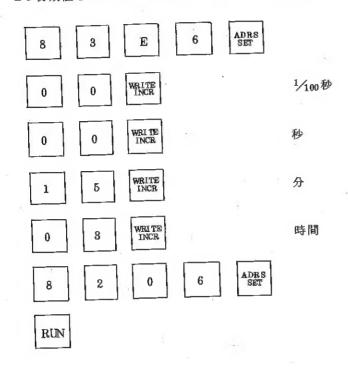
プログラムにまちがいがないことを確認したら次の要領で実行させます.



この操作によりディジタル・タイマーがスタートします。

8200番地からこのブログラムをスタートすると必ず初期値は0となり、0時、0分、0秒からカウントが始まります。

この初期値をあらかじめ設定したい場合は次のように操作して下さい。



上記の例では

0 3時15分00秒00 1/100秒 よりカウントが始まります.

1.6 タイマ・サブルーチンの時定数の調整

本プログラムの基本となっている ½100 秒 の時間間隔は,プログラム中のWAITサブルーチンで作り出しています。

1/100 秒 のインターバルは、正確には、コーディング例のラインナンバー10 のサブルーチンコールによってデータが表示されてからメイン・ルーチンを一周し、次のデータが同様にして表示されるまでの時間ということになりますが、これらの時間のうち大部分がWAITサブルーチン中で費やされています。これらの時間は、各命令をCPUが実行する際に費やされる時間とDMA転送によってCPUの処理が中断される時間との合計ということになります。よってDMA転送による誤差(怪怪

1 msec に 10μ sec程度)を考えてタイマサブルーチンのパラメータを変更すればいろいろなインターバルタイムを作り出すことができます。

実際にマイクロプロセサによってタイマを作る場合は、上記のようなDMA転送は行わないためメインクロックの精度に相当する精度でタイマを作ることができます。 CPUが1つの命令を実行する時に費やされる時間は μCOM-80 ユーザース・マニアル (IEM-533B)の86ページから98ページに掲載されているタイミング・ダイヤクラムより計算することができます。

以下にその1例を示します.~

MVI命令

(MVI D, 04H 等)

#COM-80 ユーザース・マニアル

TK-80 で実行した場合

M1(-	シン	サイク	n1)	(F)	M2	(בעני
Tı	Tı	Тs	T4	T ₁	Тz	T ₈

	M 1				M 2			
Tı	T2	Tz	T s	T.	Тı	Ta	T2	T:

MVI命令は2つのマシンサイクルで構成され,M1は4つのステート,M2は3つのステートで構成されています。

TK-80 でこの命令を実行した場合、メモリからのデータ待合わせのため、T: のみが2回くり返され右図のようにM1は5つ、M2は4つのステートで構成されることになります。

又, TK-80 のクロック周波数は約 205MHzですから、1 つのステートを実行するためには約 488 nsec かかることになります。

 $488 \times 9 = 4392$ (n sec)

よってMVI命令を実行するためには約4.4 μ sec の時間がかかることになります。

TK-80 で各命令を実行する場合,すべての命令の各マシンサイクル中のT。ステートは2回く δ 返されることになります。

(2番目のT) はメモリー・アクセスの待ち時間として動作するようになっています。 TK-80 ユーザーズ・マニアルの第5章 (TK-80 のハードウェア)を参考にして下さい。)

第2章 電子サイレン

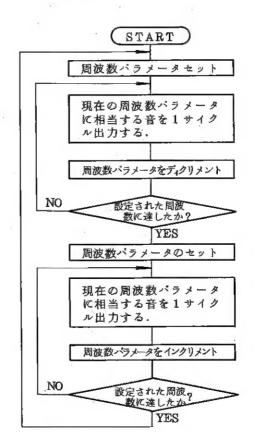
2.1 概 要

PPI (μPD 8255)のポート C に接続されたオーディオ・アンプにサイレン音を出力するプログラム例を示します。

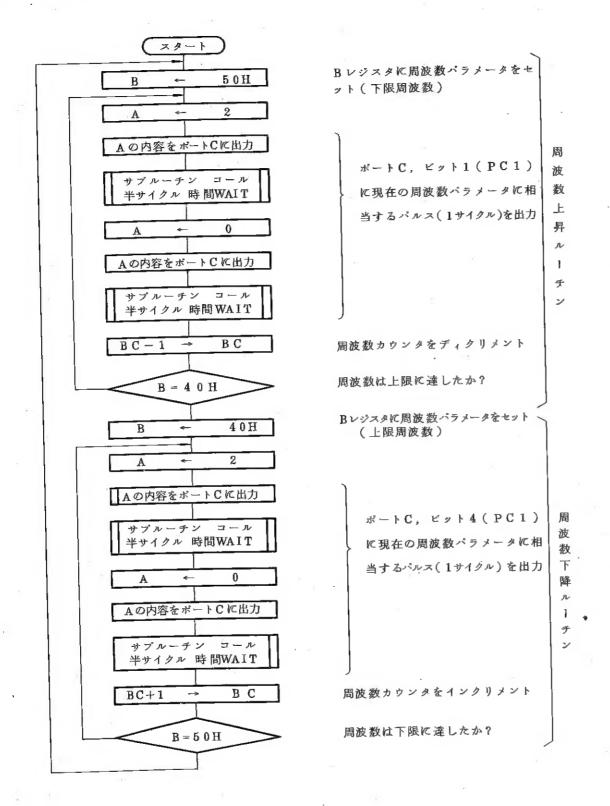
とのプログラムは、モニタにより出力ポートにセットされているポートCのビット1 (PC1 15番ピン)に"1"と"0"を交互に出力し、オーディオ帯域の周波数のパルスを作り、これをオーディオ・アンプに入力し音声を発生します。

ここで、発生する音声の周波数はCPUにより制御され、ある周波数範囲を連続的に変化させるようにしてサイレン音を作り出しています。

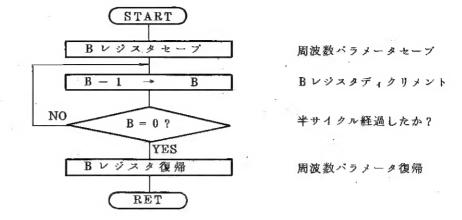
2.2 概略のフローチャート



2.3 詳細なフローチャート



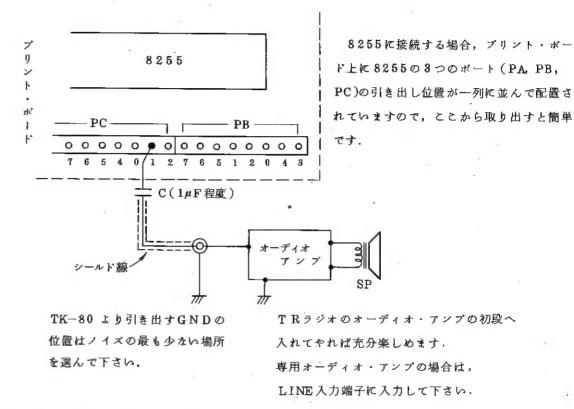
半サイクル WAIT サブルーチン



ライン	アドレス	レーベル	ニーモニック	オプジェクトコード
0 0	8200	START:	MVI B, 50H	06 50
0 1	0 2	LOOP1:	MVI A, 2	3E 02
0 2	0 4		OUT 2	D3 02
03	0 6		CALL WAIT	CD 33 82
0 4	0 9		MVI A, 0	3E 00
0 5	0 B		OUT 2	D3 02
0 6	0 D	211	CALL WAIT	CD 33 82
07	10		DCX B	0 B
0.8	11		MOV A, B	7 8
0 9	12		CPI 40H	FE 40
10	1 4		MOV B, A	47
1 1	15		JNZ LOOP1	C 2 0 2 8 2
12	18		MVI B, 40H	06 40
13	1 A	LOOP 2:	MVI A, 2	3E 02
14	1 C		OUT 2	D3 02
1 5	1 E	*	CALL WAIT	CD 33 82
16	2 1	•	MVI A, 0	3E 00
17	23		OUT 2	D3 02
18	2 5		CALL WAIT	CD 33 82
19	28		INX B	03
20	29		MOV A, B	7 8
21	2 A		CPI 50H	FE 50
22	2 C		MOV B, A	4 7
23	2 D		JNZ LOOP2	C2 1A 82
24	8 0	. ,	JMP START	C3 00 82
25	33	WAIT :	PUSH B	C 5
26	8 4		DCR B	0 5
27	3 5		JNZ \$-1	C 2 34 82
28	38		POP B	C1
29	39		RET	C 9

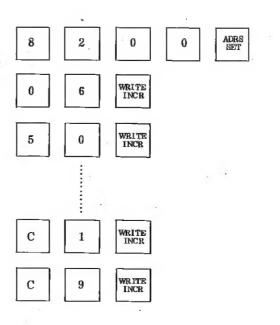
2.5 オーディオ・アンプの接続方法

オーディオ・アンプはカップリング・コンデンサを介して、PPIのポートC,ビット1 (μPD 8255 15番ピン) に接続します、この端子の 開放出力電圧は 5 Vp – pです。

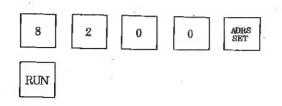


2.6 プログラミングおよび実行方法

コーディング・リスト上のオブジェクト・コードを所定のメモリに書き込みます。



プログラムの書込みが終了し、書き込みエラーがないことを確認したら次のコマンドで実行します.



.2.7 周波数帯域の変更

本プログラムは周波数パラメータ及び上,下限比較データを変更することにより,周波数変化帯域を変更することができます。

周波数パラメータはラインナンバー00及び12において、Bレジスタにセットする値でこの値が 大きいほど出力周波数は低くなります。

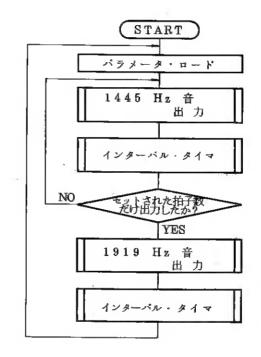
又,周波数上,下限比較データはラインナンバー 0 9及び 2 1 において,アキュムレータと比較しているデータです。

第3章 プログラマブル・メトロノーム

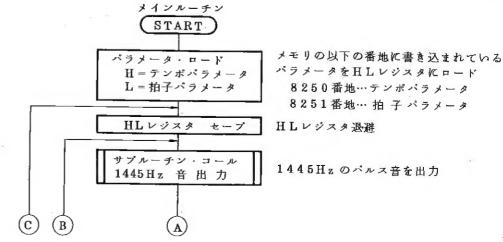
3.1 概 要

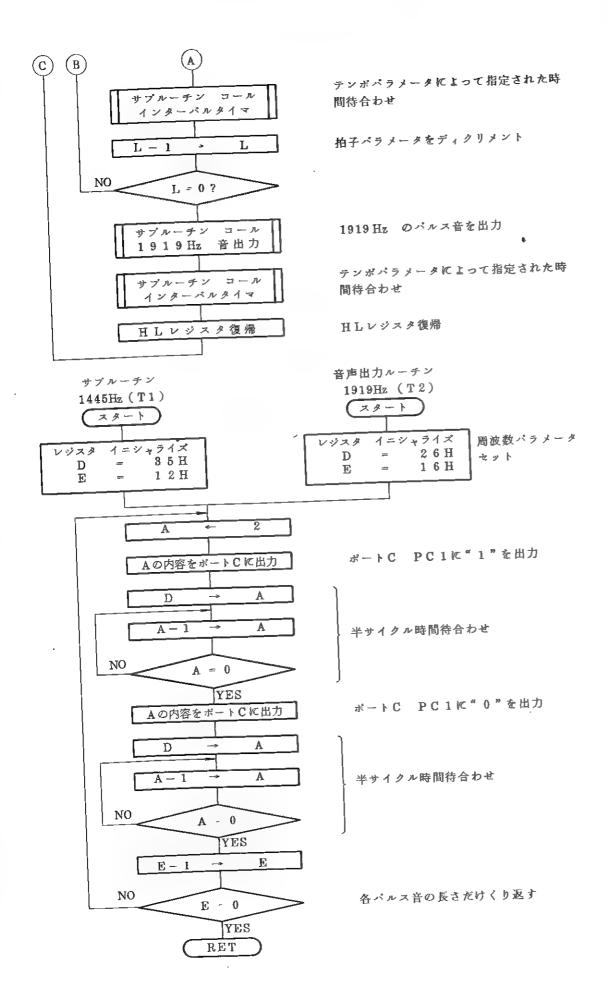
ビアノ,ギター等の練習に使えるプロクラマブル・メトロノームのプログラム例を示します。 このプログラムはパラメータを2ワードセットすることにより、テンポ、拍子を自由に設定できる メトロノームで、PPI (μPD8255) のポートC,ビット1 (PC1) に可聴周波数のパルスを送り出 します。この端子にオーディオアンプを接続すれば音声として聞こえます。

3.2 概略のフローチャート

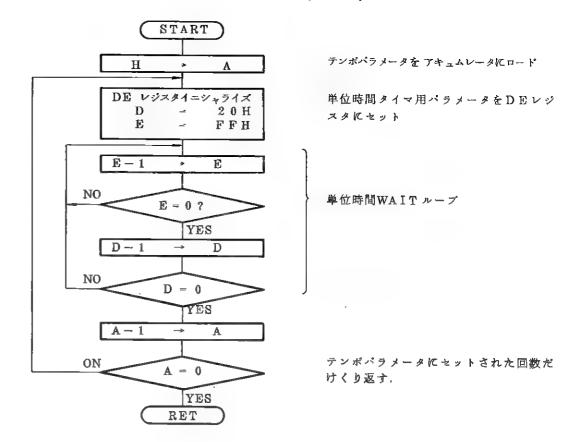


3.3 詳細なフローチャート





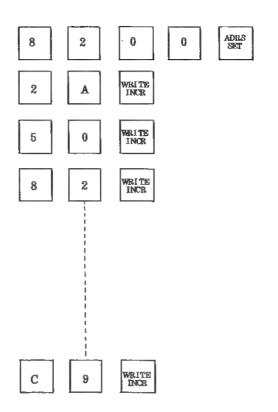
サプルーチン インターバルタイマ(WAIT)



ライン	・アドレス	レーベル	ニーモニック	オプジェクトコード
0 0	8200	START:	LHLD DATA	. 2A 50 82
0 1	08	D 210000	DCR L	2 D
02	0 4	LOOP1:	PUSH H	E5
03	05	LOOP2:	CALL T1	CD 19 82
0 4	0.8		CALL WAIT	CD 87 82
05	· 0B		DCR L	2 D
06	0 C		JNZ LOOP2	C 2 0 5 8 2
07	0 F	•	CALL T2	CD 1F 82
0.8	1 2		CALL WAIT	CD 37 82
0 9	1 5		POP H	E1
10	16		JMP LOOP1	C3 04 82
11	1 9	т1 :	LXI D, 3512H	11 12 82
1 2	1 C		JMP T3	C 8 2 2 8 2
13	1 F	т2 :	LXI D, 2616H	11 16 26
14	22	тз :	MVI A, 2	3E 02
15	24		OUT 2	D3 02
16	26		MOV A, D	7 A
17	27		DCR A	3 D
18	28		JNZ \$-1	C 2 27 82
19	2 B		OUT 2	D8 02
20	2 D		MOV A, D	7 A
2 1	2 E		DCR A	3 D
22	2F		JNZ \$ -1	C2 2E 82
28	3 2		DCR E	1 D
24	88		JNZ T3	C 2 2 2 8 2
25	3 6		RET	C 9
26	3 7	WAIT:	MOV A, H	7 C
27	3 8		LXI D, 20FFH	11 FF 02
28	3 B		DCR E	1D
29	3 C		JNZ \$-1	C 2 3 B 8 2
3 0	3.F		DC R D	15
3 1	40		JNZ \$-5	C 2 8 B 8 2
3 2	4 3		DCR A	3 D
3 3	4 4		JNZ WAIT+1	C 2 38 82
3 4	4 7		RET	C 9

3.5 プログラミングおよび実行方法

3.4 に書かれているオプジェクトコードを所定の番地のメモリに書き込んで行きます。

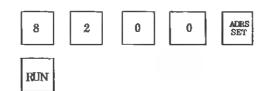


プログラムの書込みが終了し書込エラーがないことを確認したならば、テンポと拍子パラメータを セットします.

テンポパラメータは8250番地で00~FFまでのデータを設定できます。データは大きな値にする ほどテンポはおそくなります。

拍子バラメータは8251番地で02~FFまでのデータを設定できます。2拍子にしたい場合は"02" 3拍子にしたい場合は"03"というぐあいにセットします。

パラメータのセットが終了すると次のキーコマンドで実行します。



なお, オーディオアンプの接続法は 2.5 と全く同じです.

第4章 電子オルガン

4.1 概 要

TK-80 のキーボードをオルガンの鍵盤として使用した電子オルガンのプログラム例を示します.
このプログラムは、音階をソフトウェアで作り出し、PPI (#PD8255)のポートCのPCiに音声帯域のバルスとして出力するもので、カプリング・キャバシタを介してオーディオアンプに接続することにより、電子オルガンを構成することができます.

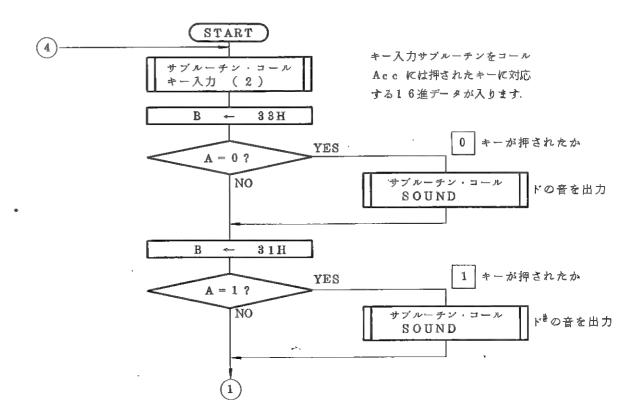
とのプログラムはキーセンス用のメインルーチンと,実際に各音階に相当する音を発生させるサブルーチン(SOUND)によって構成されています。

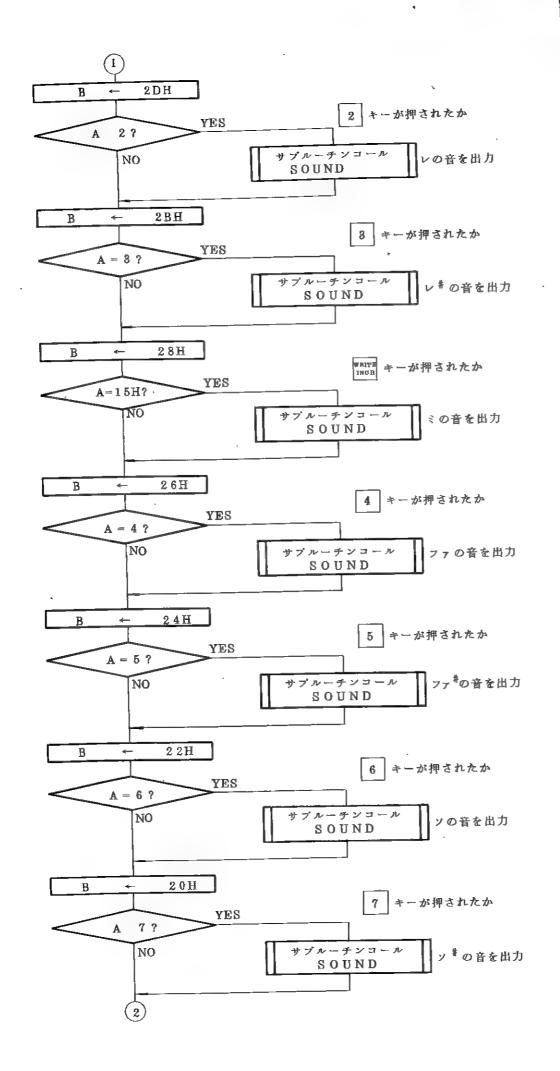
メインルーチンでBレジスタに各音階に相当する周波数パラメータをセットして、サブルーチン SOUNDをコールすることによりそのパラメータの周波数に相当する音を一定時間発生させることが できます。

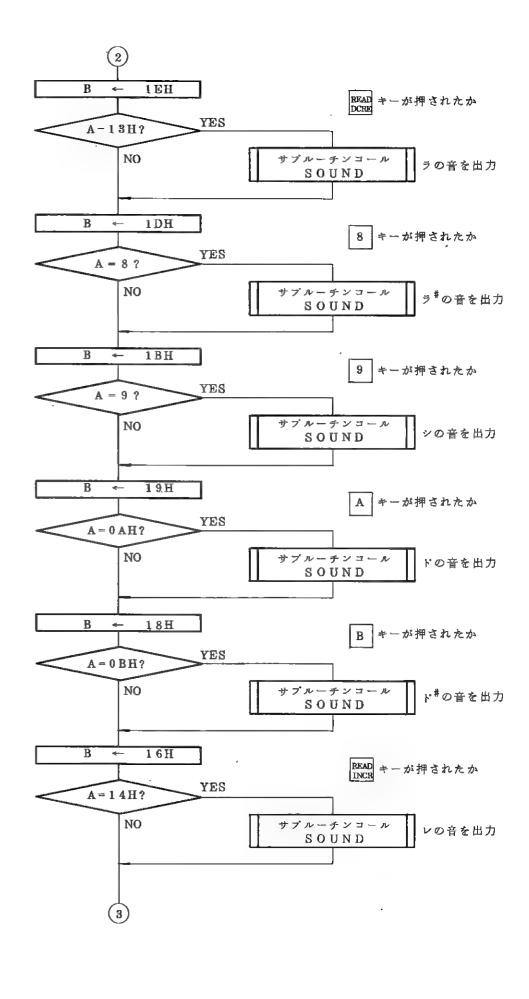
メインルーチンでは、今どのキーが押されているかを検出して、そのキーに対応する音階の周波数 パラメータをBレジスタにセットして、サブルーチンをコールしています。

4.2 フローチャート

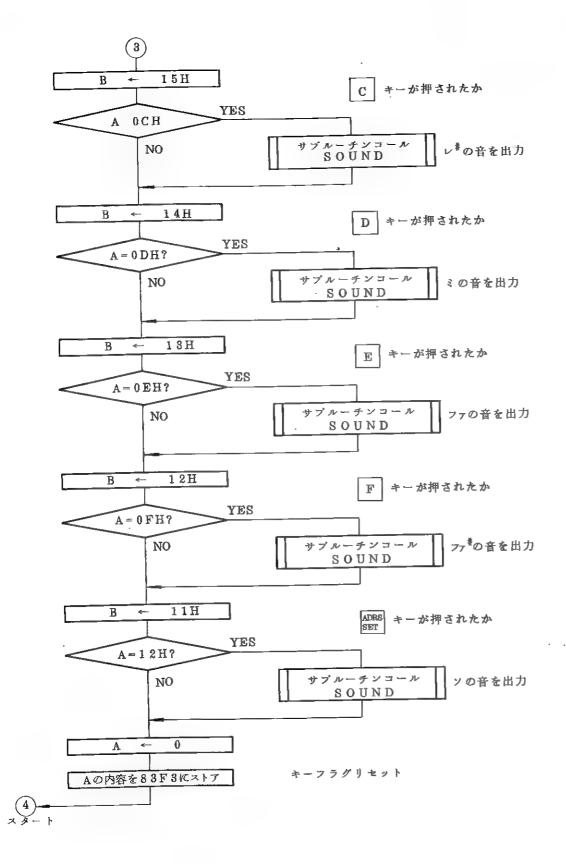
(1) メインルーチン



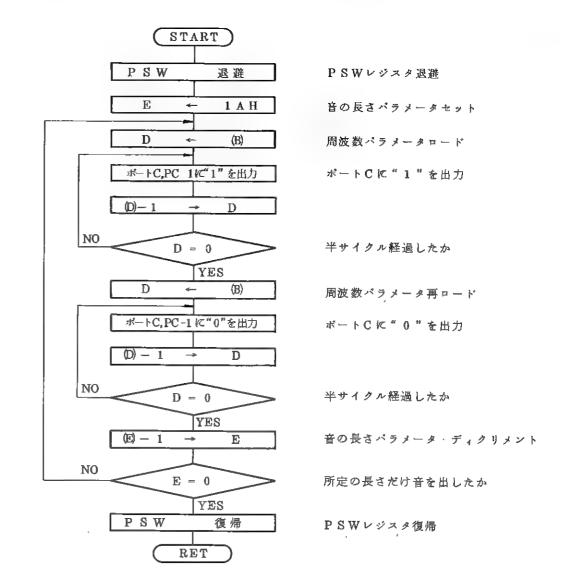




CAN SERVICE OF THE PARTY OF THE



(2) サブルーチンSOUND



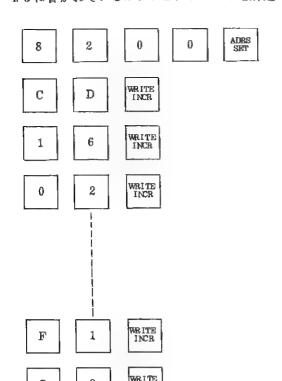
4.3 コーディング例

= 1 -	~ ا ^ر ا ب	la-oft.		e ve as At	+ -*·×	·	* l*
ライン	アドレス	レーベル CT + Dm・		E=y/	l	エクト	
0 0	8200	START:		KEYIN	CD	1 6 3 3	0 2
0 1 0 2	. 5		MVI	B, 33H	0.6		
	7		CPI	-	FE	0 0	9.9
0.8	•		CZ	SOUND .	CC	96	8 2
04	A C		MVI	B, 31H	0 6	31	
0 5	_		CPI	1	FE	01	
0 6	E		CZ	SOUND	CC	96	8 2
07	11		MVI	B, 2DH	0 6	2 D	
0.8			CPI	2	FE	0 2	
0 9	. 5		CZ	SOUND	CC	96	8 2
10	8		MV I	B, 2BH	0 6	2 B	
11	A	3	CPI	3 GOUND	FE	0.8	0.0
1 2	C		CZ	SOUND	CC	96	8 2
18	F	•	MVI	B, 28H	0 6	28	
1 4	2 1		CPI	1 5 H	FE	15	
15	3		CZ	SOUND	CC	96	8 2
16	6		MVI	B, 26H	0 6	26	
17	8		CPI	4	FE	0 4	
18	A		CZ	SOUND	CC	96	8 2
19	D		MVI	B, 24H	0 6	24	
2 0	F		CPI	5	FE	0 5	
2 1	3 1		CZ	SOUND	CC.	9 6	8 2
2 2	4		MVI	В, 22Н	0 6	2 2	
2 8	6		CPI	6	FE	0 6	
2 4	8		CZ	SOUND	CC	9 6	8 2
2 5	В		MVI	B, 20H	0 6	2 0	
2 6	D		CPI	7	FE	0 7	
2 7	F		CZ	SOÙND	CC	96	8 2
28	4 2		MVI	B, 1EH	0 6	1 E	
29	4	,	CPI	18H .	FE	1 3	
8 0	6		CZ .	SOUND	CC	96	8 2
8 1	9		MVI	B, 1DH	0 6	1D	
8 2	В		CPI	8	FE	8 0	
3 3	D		CZ	SOUND	CC	96	8 2
8 4	5 0		MV 1	B, 1BH	0 6	1 B	
8 5	. 2		CPI	9	FE	09	
8 6	4		CZ	SOUND	CC	96	8 2
8 7	7		MV I	B, 19H	0 6	19	
3 8	9		CPI	HA 0	FE	0 A	e e
3 9	В		CZ	SOUND	cc	96	8 2
4 0	E		I VM	B, 18H	0 6	18	
41	6 0		CPI	0 B H	FE	0 B	
4 2	2		CZ	SOUND	cc	9 6	8 2
4 3	5		MV I	В, 16 Н	0 6	16	
4 4	7		CPI	14H	FE	1 4	

ライン	アドレス	レーベル	=-	モニック	オブ	シェクト:	a h	
4 5	8269		CZ	SOUND	cc	96	8 2	
4 6	C		MVI	В, 15Н.	0 6	15		
4 7	\mathbf{E}		CPI	0 C H	FE	0 C		-
4 8	7 0		CZ	CUND	cc	96	8 2	
4 9	3		MVI	B, 14H	0.6	14		- }
50	5		CPI	0 DH	FE	0 D		
5 1	7		CZ	SOUND	cc	96	8 2	
5 2	A		MVI	В, 13Н	0.6	1 3		1
5 3	C		CPI	0 EH	FE	0E		
5 4	\mathbf{E}		CZ	SOUND	cc	96	8 2	
5 5	81		MVI	B, 12H	0 6	1 2		1
5 6	8		CPI	0 FH	FE	0 F		
5 7	5		CZ	SOUND	cc	9.6	8 2	
58	8		MV I	B, 11H	0.6	11		Ī
5 9	A		CPI	12	FE	12		
6 0	C	1	CZ	SOUND	cc	9 6	8 2	ĺ
6 1	F		XRA	A	AF			
6 2	9 0		STA	83F3H	3 2	F3	8 8	
6 3	8		JMP	START	C 8	0 0	8 2	
6 4	6	SOUND:	PUSH	PSW	F5			
6 5	7		MVI	E, 1AH	1 E	1 A		
6 6	9	L00P1:	MOV	D, B	50			ŀ
6 7	A	LOOP2:	MVI	A, 2	3 E	0 2		
68	C		OUT	2	D3	0 2		ł
6 9	E		DCR	D	15			
70	\mathbf{F}	•	JNZ	LOOP2	C.2	9 A	8 2	
7 1	A 2		MOV	D, B	50			
7 2	3	LOOP8:	XRA	A	AF			
73	4		OUT	2	D 8	0 2		
7 4	6		DCR	D	15			ı
7 5	7		JNZ	LOOP8 .	C 2	A 8	8 2	
7 6	A		DCR	E	1 D			
7 7	В		JNZ	LOOP1	C 2	9 9	8 2	1
78	E		POP	PSW	F1			
79	F		RET		C 9			

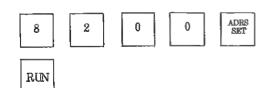
4.4 プログラミングおよび実行方法

4.3に書かれているオプジェクトコードを所定のメモリに書き込んで行きます.

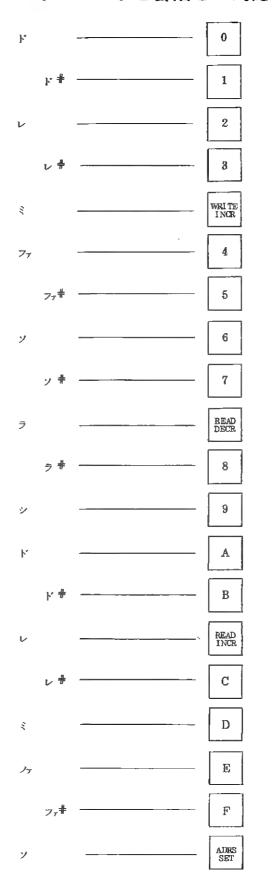


プロクラムの書込みが終了し、書込エラーがないことを確認したならば、次のキーコマンドにより プログラムを実行します。

なお,音を出すためのオーディオアンプの接続法は25と全く同じです.



4.5 キーボードと音階との対応



第5章 音楽の自動演奏プログラム

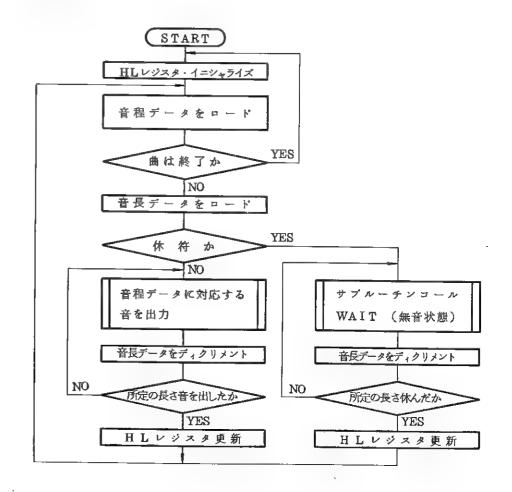
5.1 概 要

第4章の電子オルガン・プログラムの応用として音楽を連続して自動演奏するプログラム例を示します。

このプログラムは、あらかじめ演奏させる曲をこのプログラムのフォーマットに従って所定のデータに変換してプログラムのデータエリアに格納しておきます。

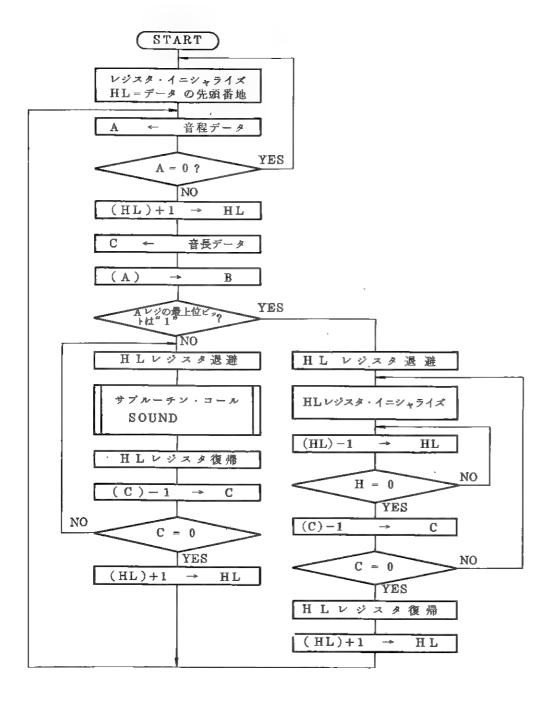
プログラムはデータエリアに格納されているデータを参照しながら、曲を演奏して行きます.

5.2 概略のフローチャート

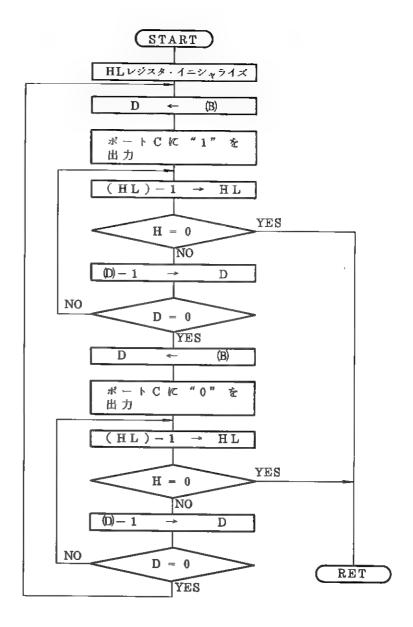


5.3 詳細なフローチャート

(1) メイン・ルーチン



(2) サブルーチン SOUND



ライン	アドレス	レーベル	= -	モニック	オフシ	 >ェクトコ	7- F
0.0	8 2 0 0	START:		Н, 8250Н	21	5 0	- 1
0 1	3	DIAMI.	MOV	A, M	7 E	0 0	
0 2	4		ANA	A	A7		
0 3	5		JZ	START	CA	0 0	8 2
0 4	8		INX	Н	23		
05	9		MOV	C, M	4 E		I
0 6	A		MOV	В, А	47		
07	В		RLC		07		l
0.8	C		JC	WA I T	DA	3 C	8 2
0 9	F	LOOP :		H	E 5	_	
1 0	1 0			SOUND	CD	1 C	8 2
1 1	3		POP	H	E1		
12	4		DC R	C	0 D		
18	5		JNZ	LOOP	C 2	0 F	8 2
14	8		INX	H	23		
15	9		JMP	START+3	C 8	03	8 2
16	C	SOUND:	LXI	H, 35FFH	21	$\mathbf{F}\mathbf{F}$	8 5
17.	\mathbf{F}	S1 : ·	MOV	D, B	50		
18	20		MVI	A, 2	8 E	0 2	
19	2		OUT	2	D8	0 2	
20	4	S 2 :	DCX	H	2 B		İ
21	5		MOV	A, H	7 C		1
22	6		ANA	A	A7		
23	7		RZ		C 8		
24	8		DCR	D	1 5		
25	9		JNZ	S 2	C 2	24	8 2
26	C		MOV	D, B	5 0		
27	D	•	MV I	A, 0	3 E	0 0	
28	\mathbf{F}		OUT	2	D3	0 2	
29	3 1	83 :	DCX	H	2 B		
3 0	2		MOV	A, H	7 C		
81	8		ANA	A	A7		
3 2	4		RZ		C 8		
33	5	-	DCR	D	15		
3 4	6		JNZ	S 3	C 2	3 1	8 2
8 5	9		JMP	S 1	C3	1 F	8 2
86	C	WAIT :	PUSH		E 5		
3 7	D		LXI	H, 50FFH	2 1	FF	50
3 8	4 0		DCX	H	2 B		
3 9	1		MOV	А, Н	7 C		
4 0	2		AÑA	A	A 7		
4 1	8		JNZ	\$ 3	C 2	40	8 2
4 2	6		DCR	C	0 D	-	
4 3	7		JNZ	WAIT+1	C 2	3 D	8 2
4 4	A		POP	H	E 1		
45	В		INX	H	2 3		0.0
4 6	С		JMP	START+3	C 3	0 3	8 2

5.5 楽譜データの作成

とのブログラムでは、一つの音を、連続した番地に格納されている2ワード(8ビット×2)のデータによって作り出しています。

下位の番地に格納されるデータを音程パラメータ、上位の番地に格納されるデータを音長パラメータと呼ぶことにします。
◆

音程パラメータは、その音が音階のどの音なのかを示し、音長パラメータはその音がどのくらいの 長さ鳴りつづけるかを示しています。

(1) 音程パラメータ

音程パラメータは、発生する音の周波数(パルス発生ブログラムの時定数)を設定する時に 参照されるパラメータです。

本プログラムでは、次のような値を設定することによって、各音階に対応する音を発生します。

3 3
0.7
2 D
2 B
2 8
2 6
2 4
2 2
2 0
1 E
1 D
1 B
1 9
1 8
. 16
1 5
1 4
1 3
1 2
1 1

又、音程パラメータは、その最上位ビットを"1"にすることによって、休符を表わすことができます。

1××× ×××× ·············休符

(2) 音長パラメータ

このプログラムは、実際に音を発生させる部分をサブルーチン(SOUND)として持っています.

このサブルーチンは,音程パラメータにより決定された周波数の音を,サブルーチン内でセットされた時定数による時間,発生させます.

一方メインルーチンにおいては、音長パラメータによってセットされた回数だけこのサブル ーチンをコールするようになっているために、音長パラメータに値をセットすることにより、 サブルーチン内で決定された単位時間の整数倍の時間音を発生させることができるわけです。

従って、サブルーチン内の時定数を変えることにより、楽符を変えることなく曲のテンポを 変えることもできます。

この時,定数はプログラムリスト 16ライン及び 37ラインにおいてHレジスタにセット される値により決定され,その値が大きくなれば,曲のテンポはおそくなります。(このプログラム例では35(16進)となっています。)

(3) 楽譜作成例

音程パラメータ,音長パラメータは8250番地より順に書き込んで行きます.又,曲の終わりは,一定の休符を入れた後,1ワード "00"を書いておくことによりその曲をくり返し演奏させることができます.

例 ドレミの歌

'7 19.7	six ter	+ 7 [*17	uu kk.
アドレス 8 2 5 0	楽符 3 3¬	アドレス 827E	楽符 22
0200	0 3	0215	01
5 2	2 D	8 0	26
	01 音程パラメー	-9	0 1
5 4	28 音長パラメー	8 2	1 E
	0 3		0.8
5 6	3 3	8 4	22
	0 1		0 3
5 8	28	8 6	3 3
	0 2		0 1
5 A	3 3	88	2 D
	0 2		0 1
5 C	28	8 A	28
	0 4		0 1
5 E	2 D	8 C	26
	0 3	0.77	0 1
6 0	28	8 E	22
6 2	0 1 2 6	9 0	01 1E
0 2	0 2	30	08
6 4	28	9 2	1 E
	0 1	0.2	08
6 6	2 D	9 4	2 D
	0 1		0 1
68	2 6	9 6	28
	0 8		0 1
6 A	28	98	26
	0 3		0 1
6 C	26	9 A	22
	0 1		0 1
6 E	22	9 C	1 E
	0 3	_	0 1
7 0	28	9 E	1 B
	0 1	. ^	0 8
7 2	2 2	A 0	1 B
74	0 2	. 0	03
14	28 02	A 2	28
7 6	22	A 4	0 1 2 6
	0 4	Ач	01
78	26	A 6	22
	0 3	11.4	0 1
7 A	2 2	A 8	1 E
	0 1	2 -	0 1
7 C	1 E	AA	1 B
	0 2		0 1

アドレス 楽符

19

1 B

07

0 1

1 E

02

02

BC 00-エンドコード

B 2 2 6

B6 22

B8

8 2 AC

AE

第6章 無限音階プログラム

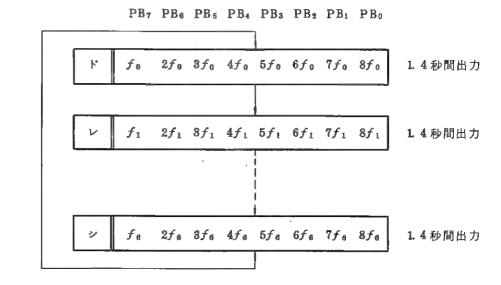
6.1 概 要

PPI(μPD8255) のポートBに接続したオーディオ・アンプに無限音階を出力するプログラム 例を示します。

このプログラムはそれぞれ1 オクタープずつ離れたオーディオ周波数のバルスをPPIのPB $_0$ \sim PB $_7$ に8 オクタープ同時に出力し(例えば"ド"の音の場合は PB $_0$ に ある"ド"の音, PB $_1$ は PB $_0$ より1 オクタープ下の"ド"の音, PB $_2$ にはさらに1 オクタープ下の"ド"の音……), これらをそれぞれ1 音階ずつ繰り返します.

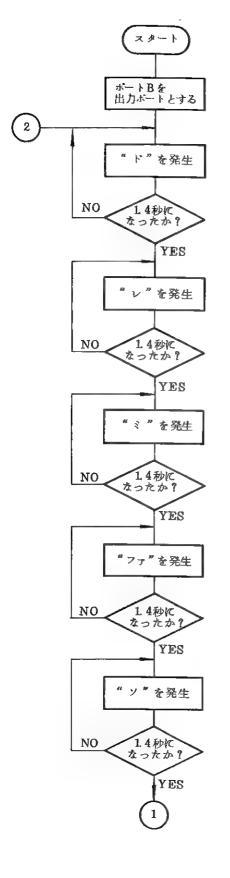
とのパルスは合成されてオーディオ・アンプに入力し、音声として出力されます。

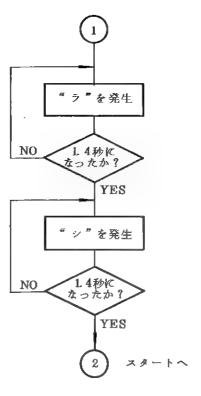
合成出力は各音ごとに8オクターブの音声を含むため、人間の耳にはその人が注目した音から無限 に上昇する音階となって聞こえます。



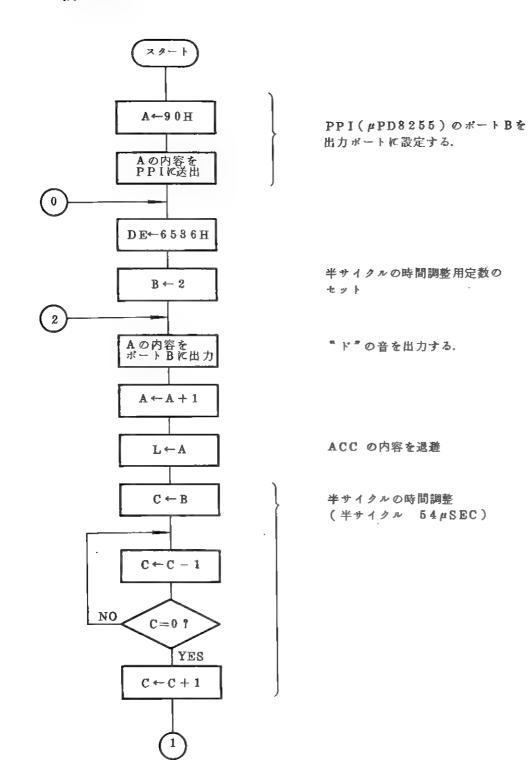
(注) fo はある音階の"ド"の音を示す。f1…fa も同様.

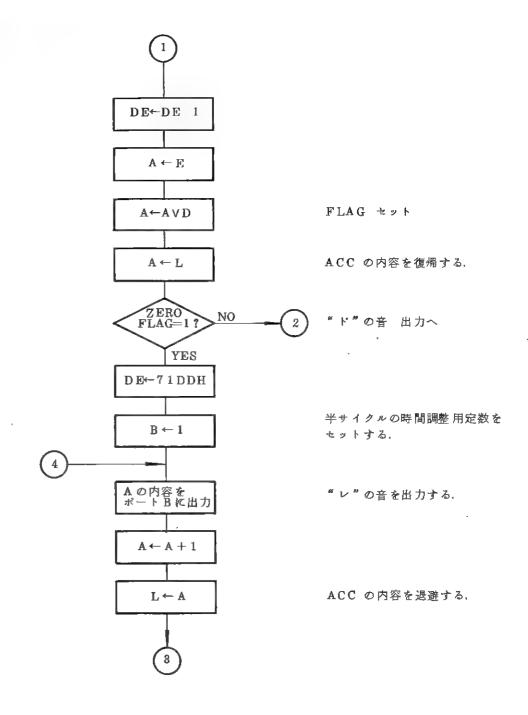
6.2 概略のフローチャート

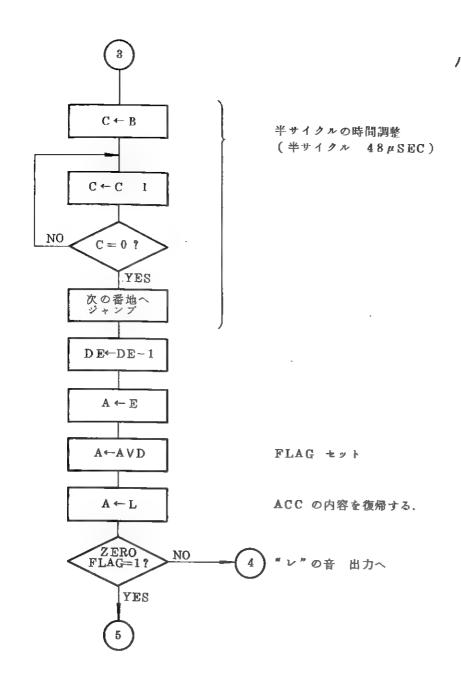


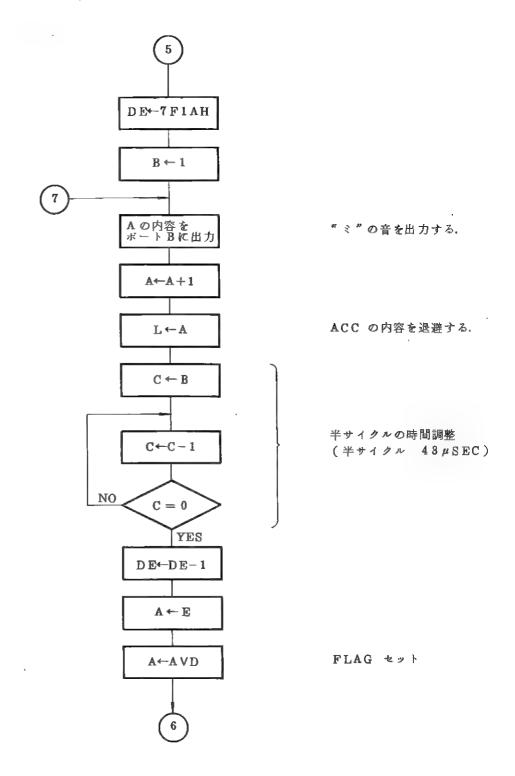


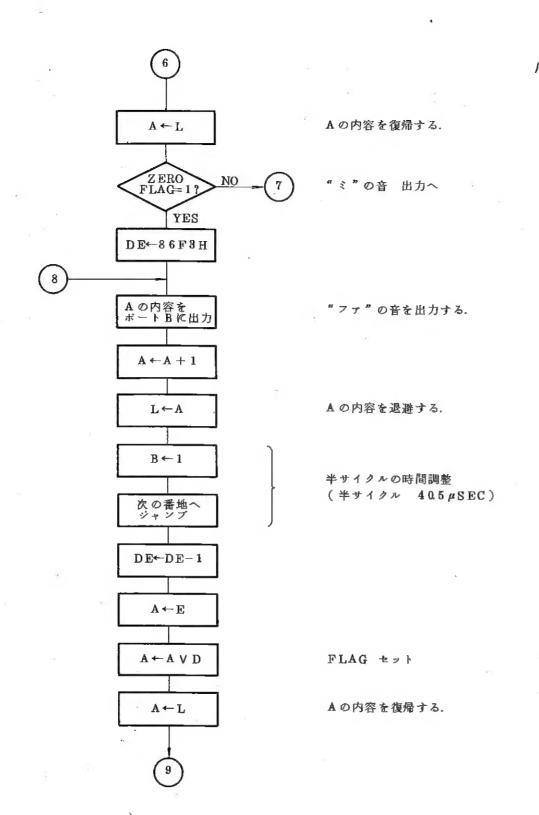
6.3 詳細なフローチャート

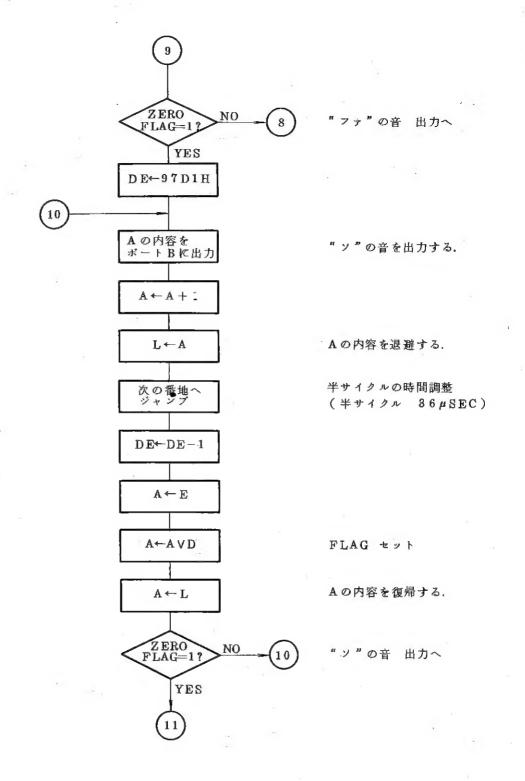


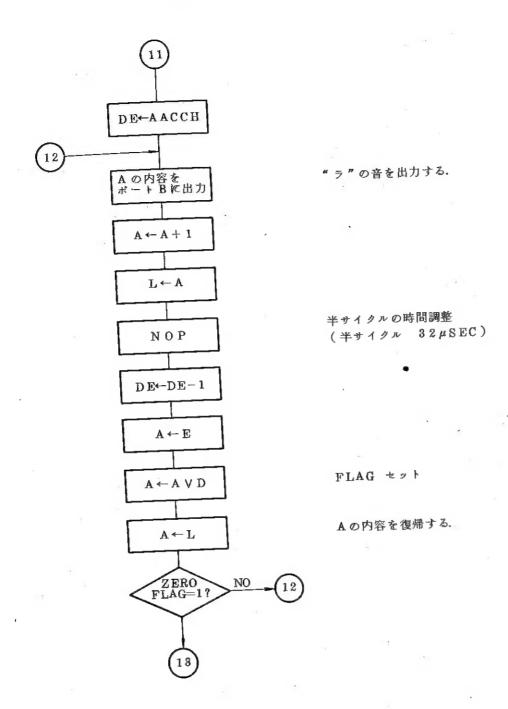


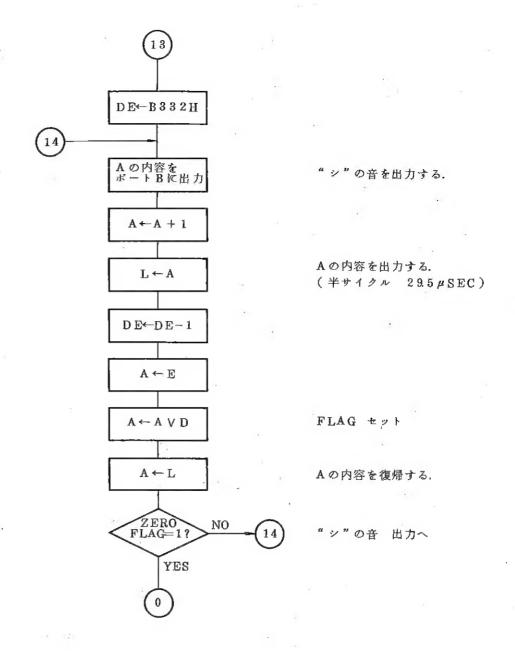










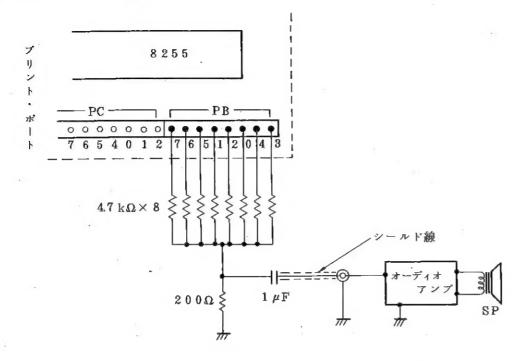


								_			
ライン	アドレス		レーベ	n	٠.	= -	モニック		オブシ	ェクトコ	- F
0 0	8 2 0 0		ST	:	N	I VI	A, 90H		3 E	9 0	
0 1	0 2				(TUC	0 3 H	1	D 3	03	
0 2	0 4				I	XI	D, 6536H		11	3 6	6 5
0 3	0 7				M	IVI	B, 2	1	0 6	0 2	
0 4	0 9		DO	:	(UT	01H		D 3	0 1	
0 5	0 B]	INR	A	1	3 C		
0 6	0 C				. 1	VON	L, A		6 F		
0 7	0 D				M	VOI	C, B	İ	48		
0 8	0 E				I	OCR	C		0 D		
0 9	0 F					JNZ	\$-1 .		C 2	0 E	8 2
10	1 2				1	INR	C		0 C		
11	1 3				I	OCX	D		1 B		
1 2	1 4				. 1	VON	A, E		7 B		
18	15			· ·		ORA	D		B 2		
14	16		,		I	VON	A, L]	7 D		
15	17					JNZ	DO		C 2	0 9	8 2
16	1 A]	LXI	D, 71 DDH	1	1 1	DD	7 1
17	1 D				. 1	ΙVΙ	B, 1		0 6	0 1	
18	1 F		RE	:	(TUC	0 1 H		D3	0 1	
19	2.1					INR	A		3 C		÷
20	22				1	VOM	L, A		6 F		
2 1	28				1	VOV.	C, B	1	48		
22	24]	DCR	C		0 D	-	
23	25					JNZ	\$-1	1	C 2	24	8 2
24	28					JMP	\$+3		C3	2 B	8 2
25	2 B]	DCX	D		1 B		
2 6	2 C]	VOM	A, E		7 B		
27	2 D				(ORA	D		B 2		
28	2 E]	MOV	A, L	1	7 D		
29	2 F					JNZ	RE		C 2	1 F	8 2
3 0	3 2					LXI	D, 7F1AH	1	11	1 A	7 F
8 1	3 5]	MVI	B, 1		0 6	0 1	
3 2	3 7		ΜI	:		OUT	0 1 H		D3	0 1	
3 3	3 9					ADI	1		C 6	0 1	
3 4	3 B					MOV	L, A		6 F		
3 5	3 C	y				MOV	C, B		48		
3 6	3 D	- 1				DCR	C		0 D		
3 7	3 E					JNZ	\$ - 1	7-	C 2	3 D	8 2
3 8	4 1					DCX	D		1 B		
3 9	4 2					VOM	A, E		7 B		
4 0	4 3					ORA	D		В 2		

ライン	アドレス	・レーベル	=	ーモニック	オブシ	シェクトこ	1- k
4 2	8 2 4 5	j.e.	JNZ	MI	C 2	3 7	8 2
4 3	48		LXI	D, 86F3H	11	F 3	8 6
4 4	4 B	FA:	OUT	0 1 H	D 3	0 1	
4 5	4 D		INR	A	3 C		
4 6	4 E	-	MOV	L, A	6 F	2	
47	4 F		MVI	B, 1	0 6	0 1	
48	5 1		JMP	\$ + 3	C 3	5 4	8 2
49	5 4		DCX	D	1 B		
5 0	5 5		MOV	A, E	7 B		
5 1	5 6		ORA	D	B 2		
5 2	5 7		MOV	A, L	7 D		
5 3	5 8		JNZ	FA	C 2	4 B	8 2
5 4	5 B		LXI	D, 97D1H	1 1	D 1	9 7
5 5	5 E	so :	OUT	0 1 H	D 3	0 1	
5 6	6 0		INR	Α ,	8 C		
5 7	6 1		MOV	L, A	6 F		
5 8	6 2		JMP	\$ + 3	C 3	6 5	8 2
5 9	6 5		DCX	D	1 B		
6 0	6 6		MOV	A, E	7 B		
6 1	6 7		ORA	D	B 2		
6 2	6 8		MOV	A, L	7 D		
6 8	6 9		JNZ	SO	C 2	5 E	8 2
6 4	6 C		LXI	D, OAACCH	1 1	CC	AA
6 5	6 F	RA:	OUT	0 1 H	D 8	0 1	
6 6	7 1		INR	A	8 C		
67	7 2		MOV	L, A	6 F		
6 8	7 3		NOP		0 0		
6 9	7 4		DCX	D.	1 B		
70	7 5		MOV	A, E	7 B		
7 1	7 6		ORA	D	B 2		
7 2	77		MOV	A, L	7 D		-1
7 3	7 8		JNZ	RA	C 2	6 F	8 2
7 4	7 B		LXI	D, 0B332H	1 1	8 2	В 3
7 5	7 E	SHI:	OUT	0 1 H	D3	.01	
7 6	8 0		INR	A	3 C		
77	8 1		MOV	L, A	6 F	•	
7 8	8 2		DCX	D .	1 B		
7 9	8 3		MOV	A, E	7 B		
8 0	8 4		ORA	D	B 2		
8 1	8 5		MOV	A, L	7 D		
8 2	86		JNZ	SHI	C 2	7 E	8 2
8 3	8 9		JMP	ST+4	C 3	0 4	8 2

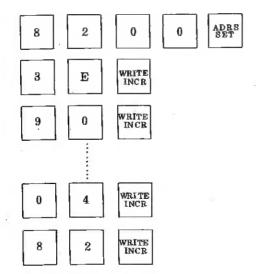
6.5 オーディオ・アンプの接続方法

PPIのポートBに抵抗を接続してそれぞれの周波数を合成し、カップリング・コンデンサを介してオーディオ・アンプに接続します。



6.6 プログラミングおよび実行方法

コーディング・リスト上のオブジェクト・コードを所定のメモリに書き込みます。



プログラムの書込みが終了し、書き込みエラーがないことを確認したら次のコマンドで実行します.

8 2 0 0 ADRS SET

RUN